

# 아타이노 자율주행 CAR

## 刊트

- MDF 판
- · 아두이노 UNO
- L298N 모터드라이브 AAA전지
- 초음파센서
- DC기어모터
- 점퍼선
- 십자드라이버

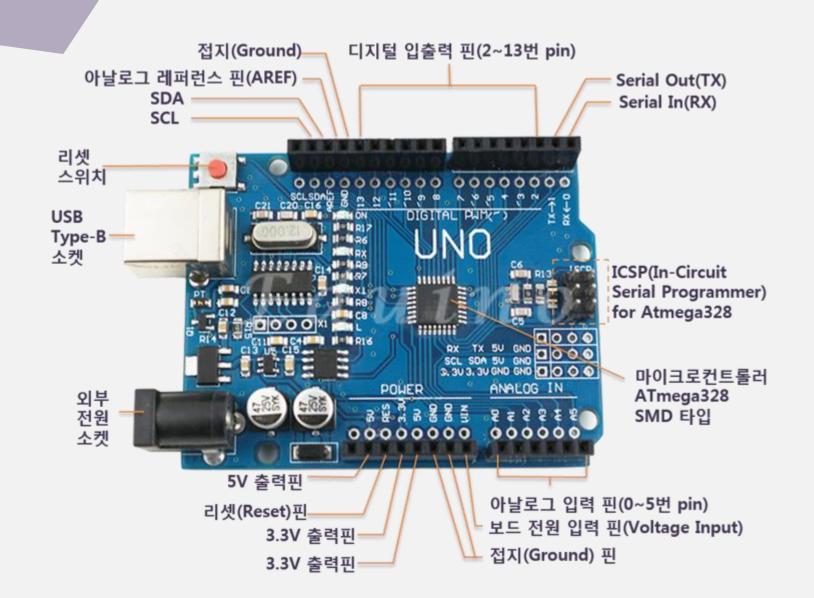
- 스위치
- 전지 홀더

  - 9V 전지
  - 십자볼트, 너트
  - 0링
  - 볼캐스터

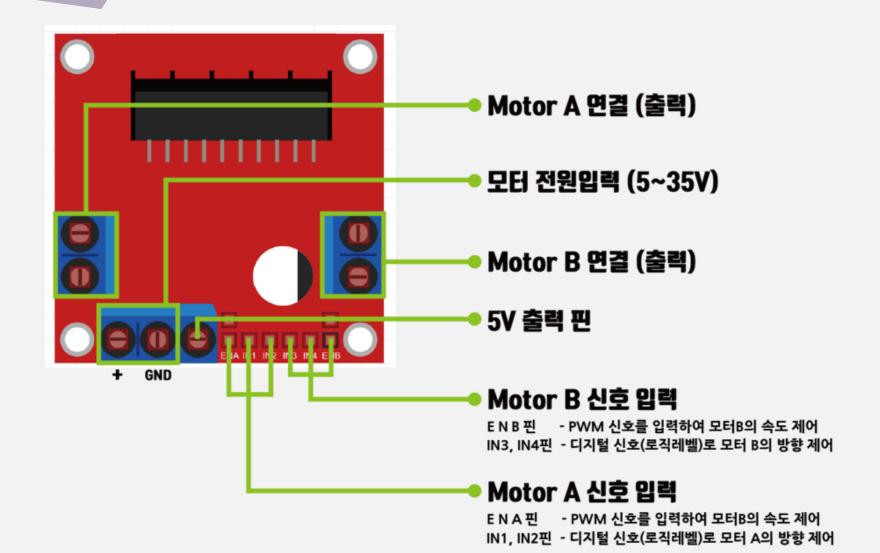
# 추가 준비물

- 접착제
- 가위

#### 아두이노 UNO 상세(참고)



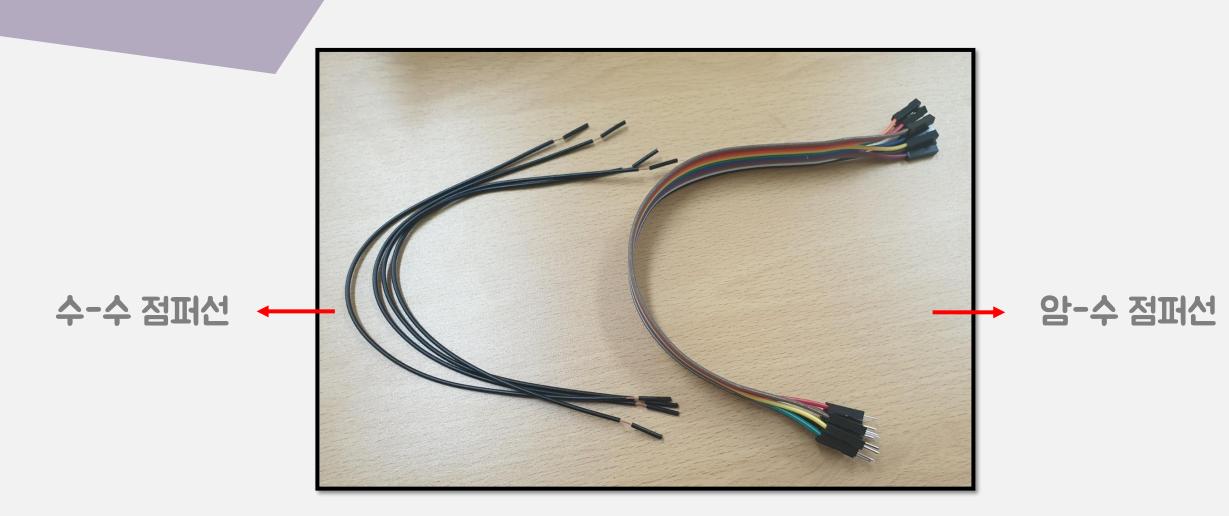
#### L298N 모터드라이브 상세(참고)



#### HC-SRO4 초음파 센서 상세(참고)

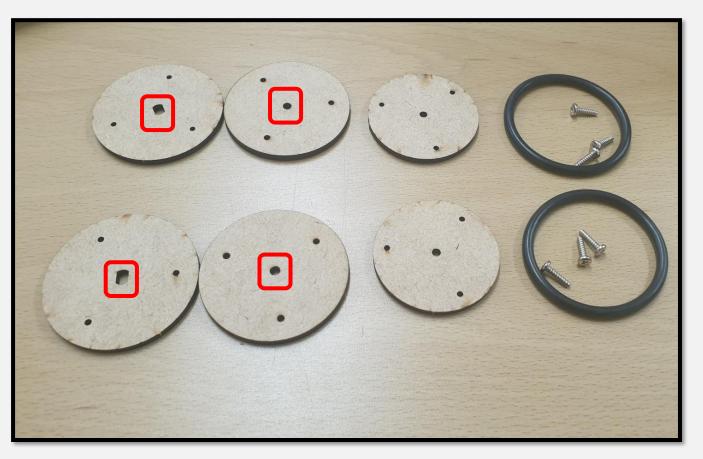


• 초음파를 내보낸 뒤, 물체에서 반사되어 돌아올 때까지의 시간을 측정하는 거리센서입니다



#### PART1 바퀴 만들기

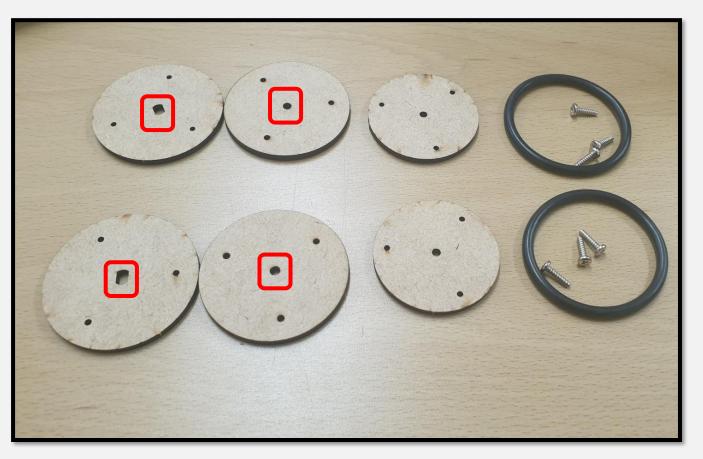
#### 아래의 재료로 바퀴 두 개를 만듭니다



- 자세한 과정은 다음 슬라이드에 설명되어 있습니다
- 큰 원판 가운데의 구멍에 두 가지의 모양이 있음에 유의합니다
  - · 바퀴 하나에 작은 원판, 큰 원판(동그라미 구멍), 큰 원판(둥근 사각형 구멍)이 하나씩 필요합니다

#### PART1 바퀴 만들기

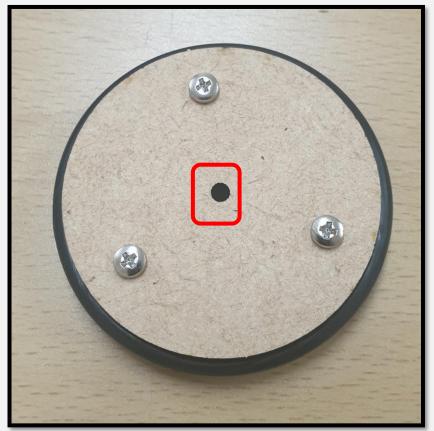
#### 아래의 재료로 바퀴 두 개를 만듭니다



- 자세한 과정은 다음 슬라이드에 설명되어 있습니다
- 큰 원판 가운데의 구멍에 두 가지의 모양이 있음에 유의합니다
  - · 바퀴 하나에 작은 원판, 큰 원판(동그라미 구멍), 큰 원판(둥근 사각형 구멍)이 하나씩 필요합니다

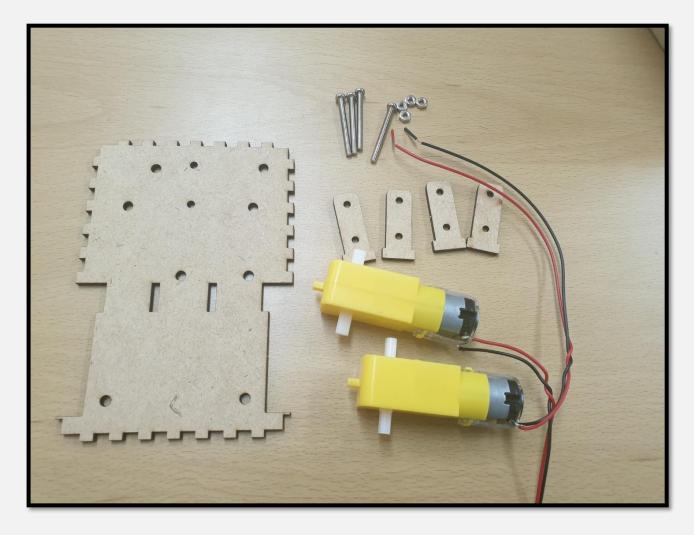
#### PART1 바퀴 만들기



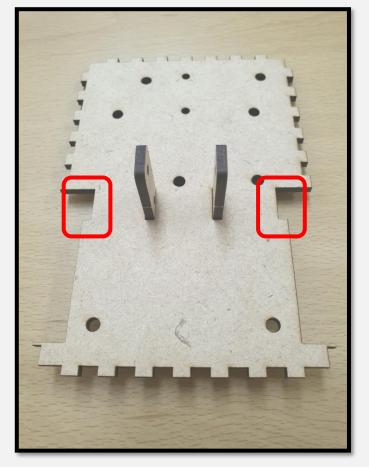


- 원판 세 개를 위 사진과 같이 겹쳐 볼트로 고정합니다
  - 구멍이 나란히 정렬되도록 해야 볼트를 넣을 수 있습니다
  - 볼트의 머리가 동그라미 모양 구멍을 가진 원판 쪽에 있음에 유의합니다
- 원판 옆에 O링을 꿰웁니다
- 같은 과정으로 바퀴를 두 개 만듭니다

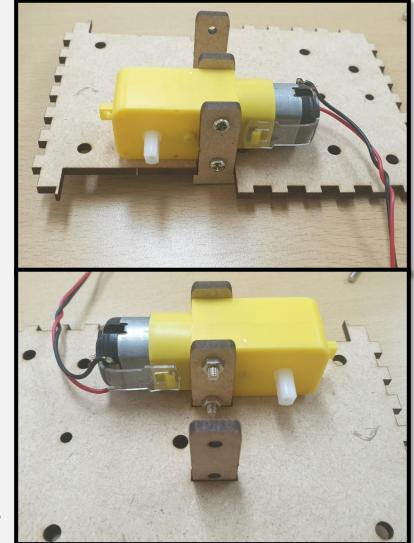
#### 바닥판에 모터를 고정합니다

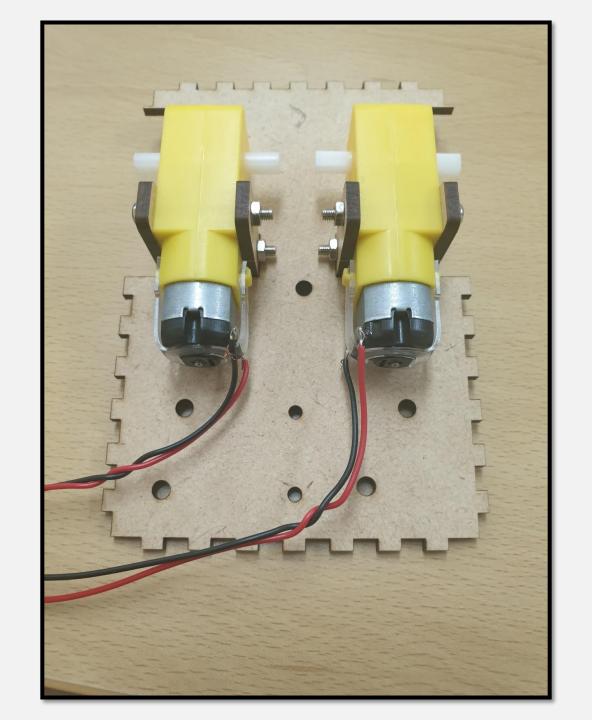


• 다음 슬라이드에 차례대로 설명되어 있으니 참조하여 조립합니다

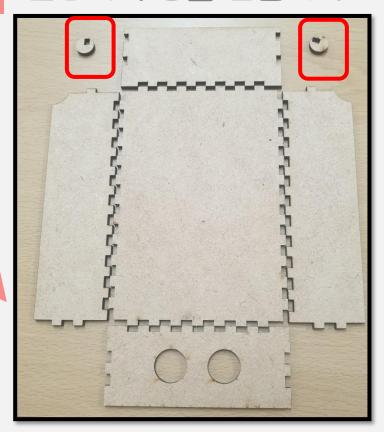


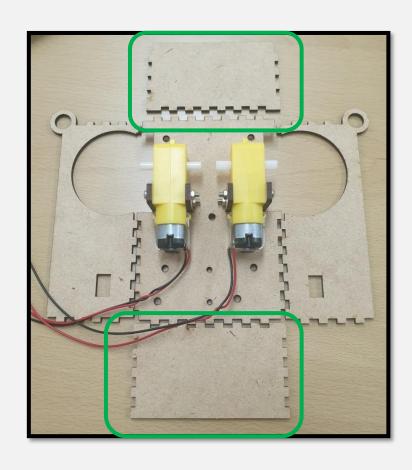
- 바닥판에 좌측 사진과 같이 브릿지를 꿰웁니다
- 바닥판 양쪽 홈(빨간 테두리)에 브릿지를 갖다 댑니다
- 모터의 방향에 유의하며 볼트와 너트로 고정합니다
  - 바닥판을 기준 가운데 쪽에 너트가, 양 쪽에 볼트 머리가 위치합니다
  - 아래쪽 너트는 바닥판에 가까워 잘 돌아가지 않으므로, 너트를 구멍에 가져다 댄 뒤 볼트를 돌려 넣어 고정하여야 합니다





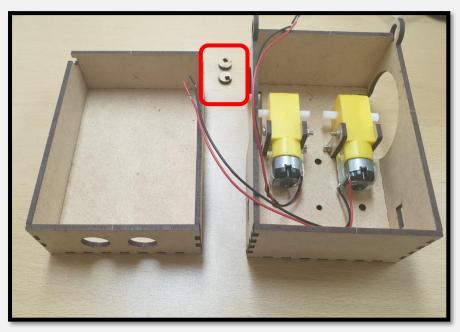
#### 몸통과 뚜껑을 만듭니다

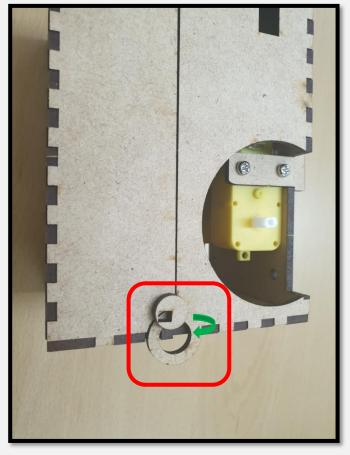




- 빨간 테두리 안쪽의 조각을 잃어버리지 않도록 유의합니다
- 초록색 테두리 안쪽의 판이 서로 다른 모양임에 유의합니다
- 조립 시 접착제를 도포하여 견고하게 만들 수 있습니다

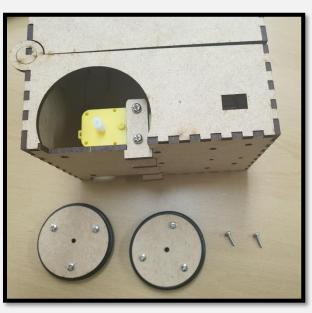
#### 몸통과 뚜껑을 합칩니다

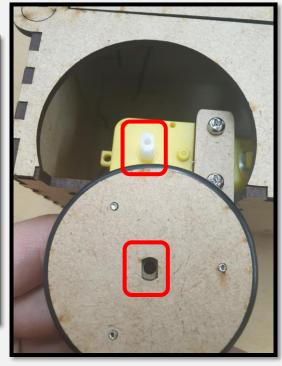


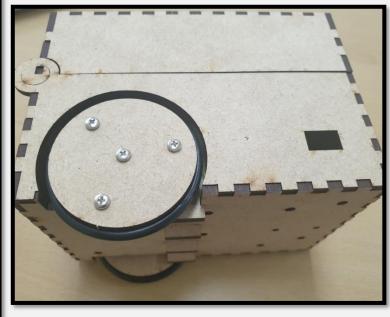


• 빨간 테두리 안쪽의 조각을 몸통과 뚜껑이 이어지는 경첩 부분에 맞춰 끼웁니다

#### 몸체에 바퀴를 꿰웁니다

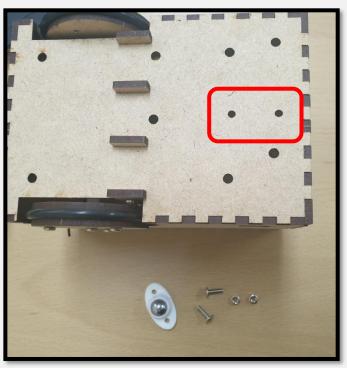


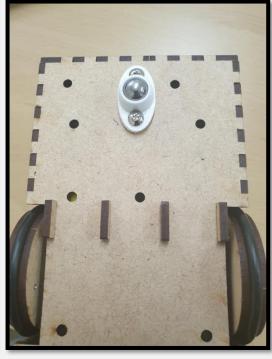


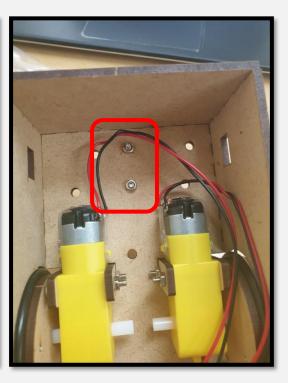


- 모터에 바퀴를 꿰웁니다
  - 빨간 테두리 안쪽의 모터와 둥근 사각형 구멍의 모양이 같음을 확인하고,
    둘을 맞물려 꿰웁니다
  - 바퀴를 꿰우고 나서, 가운데에 둥근 사각형이 아닌 동그라미 모양의 구멍이 보여야 합니다
- 볼트로 바퀴를 고정합니다

#### 몸체에 볼캐스터를 조립합니다







- 몸체 안쪽에 너트가, 바깥쪽에 볼트 머리가 위치하도록 하여 고정합니다
- 바퀴를 만드는 데 썼던 볼트와 다른, 머리가 좀 더 납작한 볼트를 사용합니다
- 볼트를 꿰우는 중 볼캐스터가 부서질 수 있습니다.
  - 접착제를 도포하여 다시 붙입니다

#### PART3 컨트롤러 조립

### 아래 사진과 같이 뚜껑의 구멍에 초음파센서를 끼웁니다



#### PART3 컨트롤러 조립

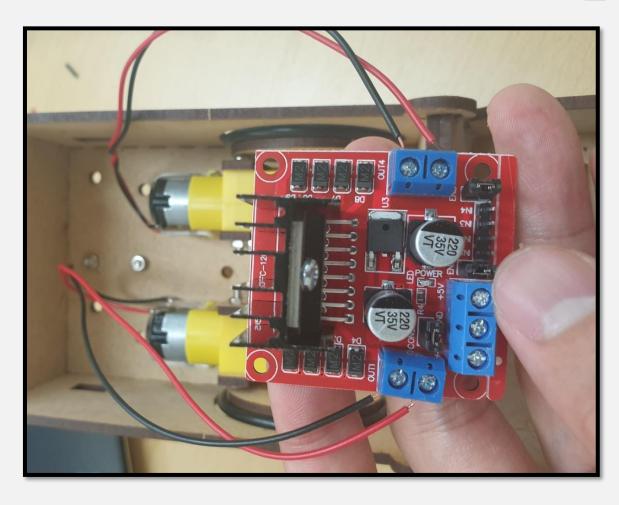
#### 양면테이프로 아두이노를 뚜껑 내부에 붙입니다





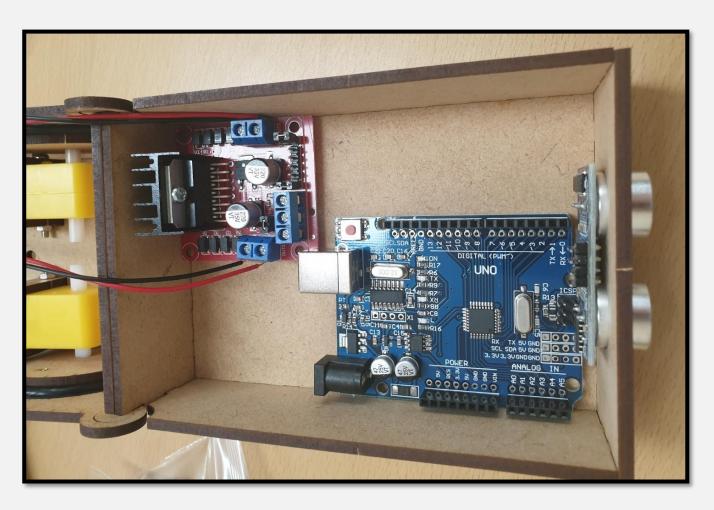
- 양면테이프를 절반 정도만 잘라서 사용합니다
- 아두이노는 최대한 구석에 붙여 고정합니다
- 아두이노 뒷면에 핀이 튀어나와 있으므로, 왼쪽 사진과 같이 양면테이프를 반으로 접어 붙입니다

#### 아래 사진과 같이 모터드라이브에 모터 전선을 연결합니다



- 각각 모터의 검정색, 빨간색 선이 어디에 연결되어 있는지 유의합니다
- 볼트를 풀었다가 전선의 피복을 벗긴 부분을 넣은 뒤 다시 볼트를 조여 고정합니다

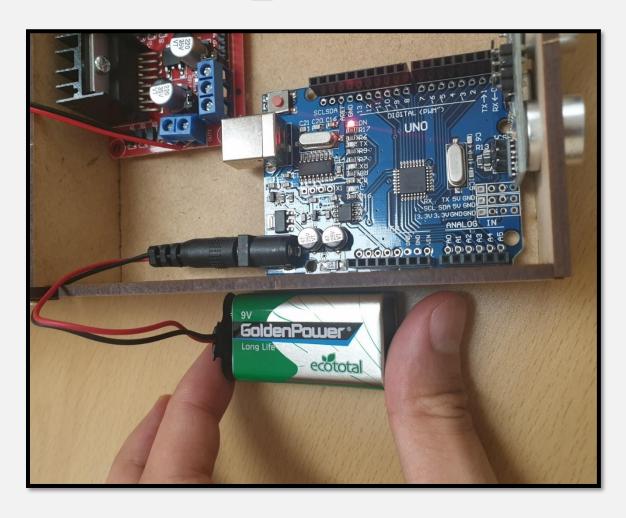
#### 양면테이프로 모터드라이브를 뚜껑 내부에 붙입니다



- 아두이노를 붙일 때와 같이, 양면테이프를 반으로 접어 붙입니다
- 모터의 전선이 빠지지 않도록 유의합니다

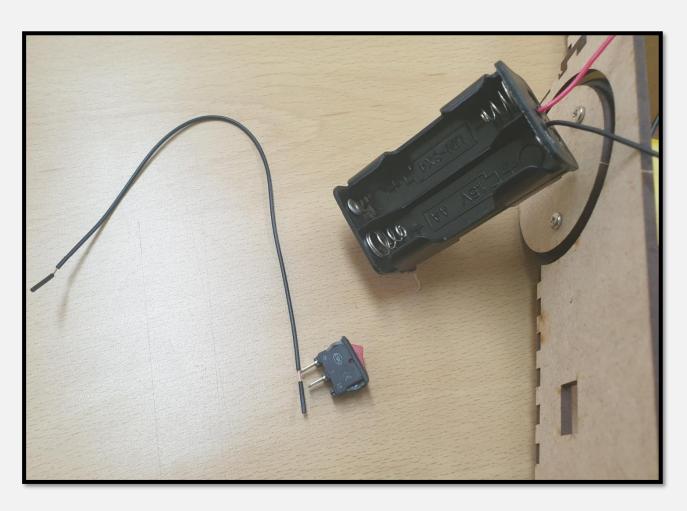
#### 9V 전지에 스냅 전선을 III워 아두이노에 연결합니다

PART3 컨트롤러 조립

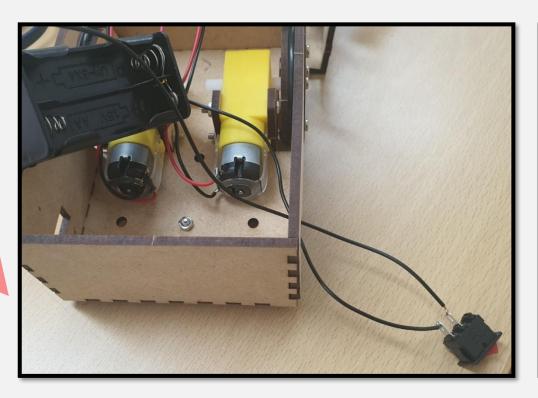


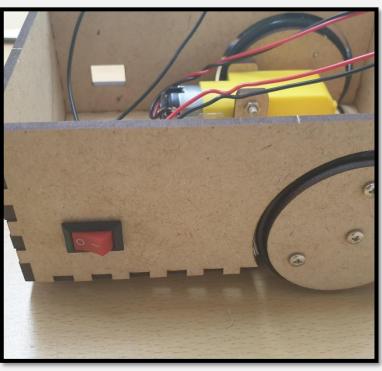
• 아두이노에 불이 들어오는 것을 확인하면, 동작시키기 전까지 스냅 전선에서 전지를 잠깐 빼둡니다

#### 스위치를 연결합니다



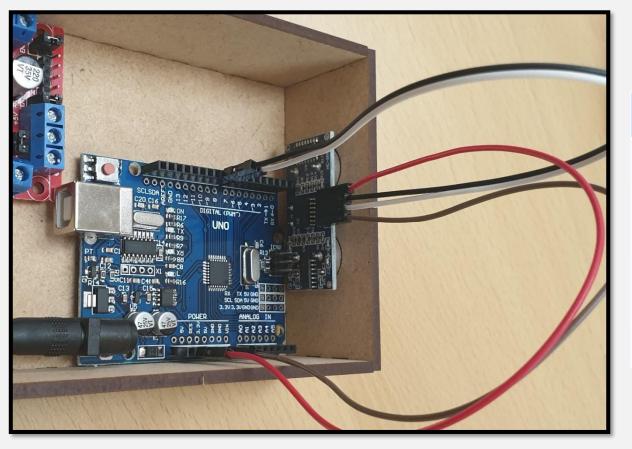
- 스위치에 전지 홀더의 검정색 선과 수-수 점퍼선을 연결할 것입니다
- 자세한 과정은 다음 슬라이드에 설명되어 있습니다





- 연결하고자 하는 선을 몸체의 구멍을 통해 꺼내어 스위치에 연결합니다
  - 접촉이 잘 되도록 피복이 벗겨진 부분을 꼬아서 잘 고정합니다
- 스위치를 몸체의 홈에 끼워 넣습니다
- 연결 후엔 스위치를 OFF 상태로 둡니다

#### 암-수 점퍼선으로 아두이노와 초음파 센서를 연결합니다

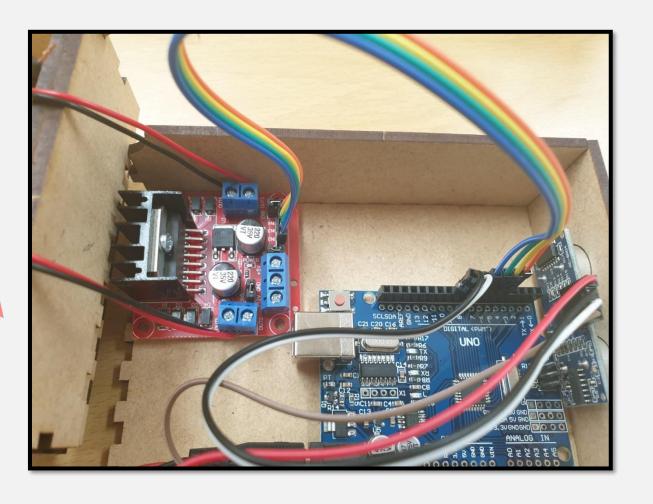


초음파 센서		아두이노
Vcc	<b>←</b>	→ 5V
Trig	<b>←</b>	→디지털 입출력 핀 9
Echo	<b>←</b>	→디지털 입출력 핀 8
Gnd	<b>←</b>	→ GND

- 앞선 슬라이드의 '아두이노UNO 상세'를 참고합니다
- 아두이노에 5V와 GND핀에 여러 개 있으나, 아무 곳에나 연결해도 무관합니다

### 암-수 점퍼선으로 아두이노와 모터드라이브를 연결합니다

PART3 컨트롤러 조립



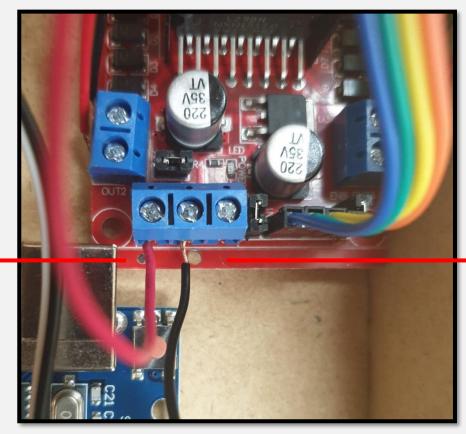
모터드라이브	아두이노
IN1	<b>→</b> 디지털 입출력 핀 7
IN2	➡ 디지털 입출력 핀 6
IN3	➡디지털 입출력 핀 5
IN4	➡디지털 입출력 핀 4

• 앞선 슬라이드의 '아두이노UNO 상세'를 참고합니다

#### 모터드라이브에 전원을 연결합니다

PART3 컨트롤러 조립

> 전지 홀더의 빨간색 선



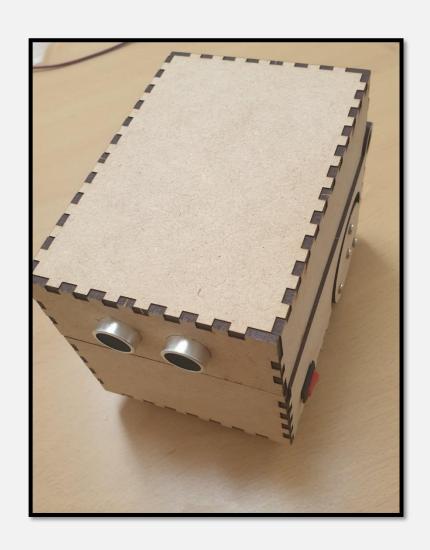
스위치에 연결된 수-수 점퍼선

- 사진과 같이, 모터드라이브의 +12V에 전지 홀더의 빨간색 선 / 모터드라이브의 GND에 스위치에 연결된 수-수 점퍼선을 연결합니다
- 선이 짧은 경우, 남아있는 수-수 점퍼선을 이어서 연결합니다
  - 피복이 벗겨진 부분을 꼬아 연결한 뒤 고무캡으로 오른쪽과 같이 마감합니다



#### PART3 컨트롤러 조립

### 9V 전지를 다시 스냅 전선에 미우고, 전지 홀더에 AAA배터리를 삽입하여 완성합니다



#### CHECK

### 모터의 회전 방향이 반대인 경우

• 모터 드라이브에 연결된 해당 모터의 전선들을 빨간색/검정색의 위치를 바꾸어 다시 연결해봅니다

### 작동하지 않는 경우

- 아두이노, 초음파센서, 모터드라이브가 잘 연결되어 있는지 확인합니다
- 스위치와 배터리, 모터드라이브가 잘 연결되어 있는지 확인합니다
- · 아두이노가 동작하지 않는 경우, 9V 전지를 교체하여 봅니다
- 모터가 동작하지 않는 경우, AAA전지를 교체하여 봅니다